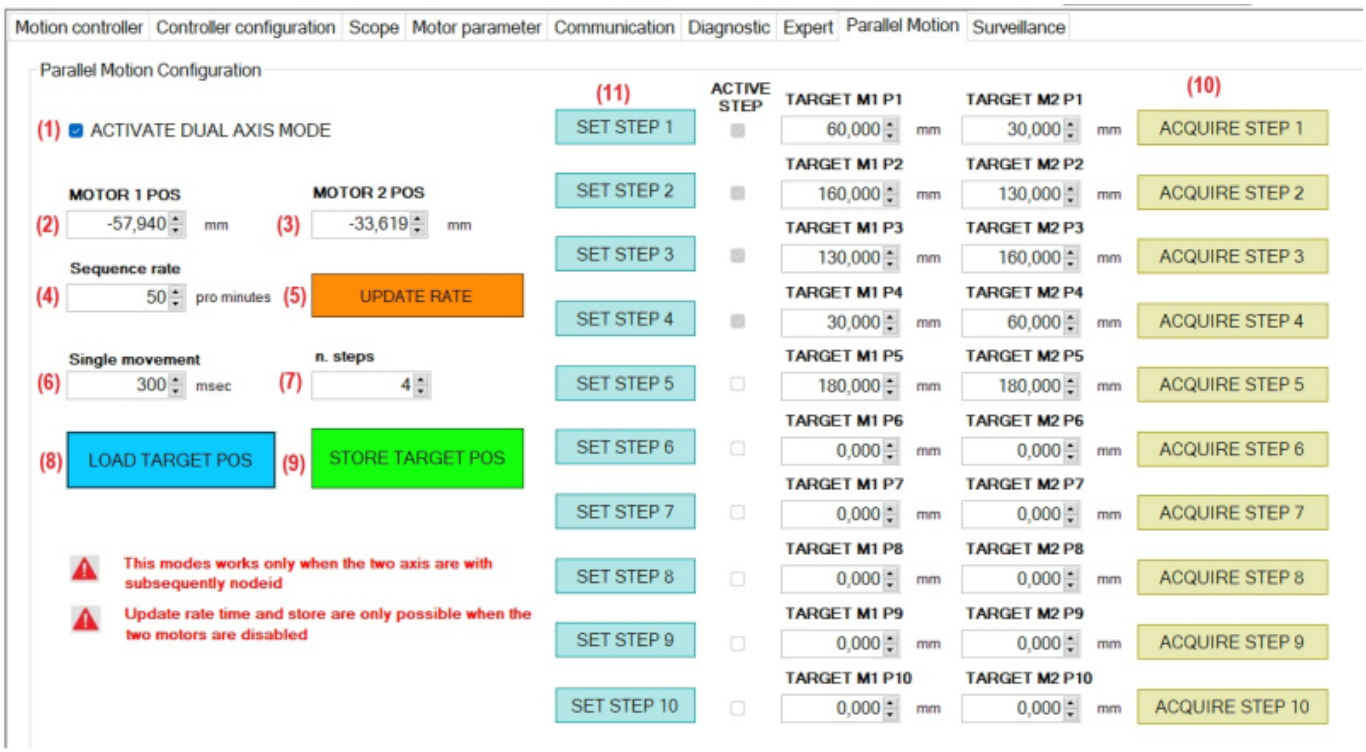
So konfigurieren Sie die Deviator-Anwendung mit NILAB Starter

Übersicht des Parallel-Motion-Fensters

Die Deviator-Anwendung erfordert, dass der Pick and Place das Produkt in linearer Richtung schiebt, dann nach dem Schieben vertikal geht und dann für die nachfolgende Abweichung zurückgeht.
Die Positionen können mit der NILAB-Starter-Software im Fenster Parallel Motion programmiert werden.

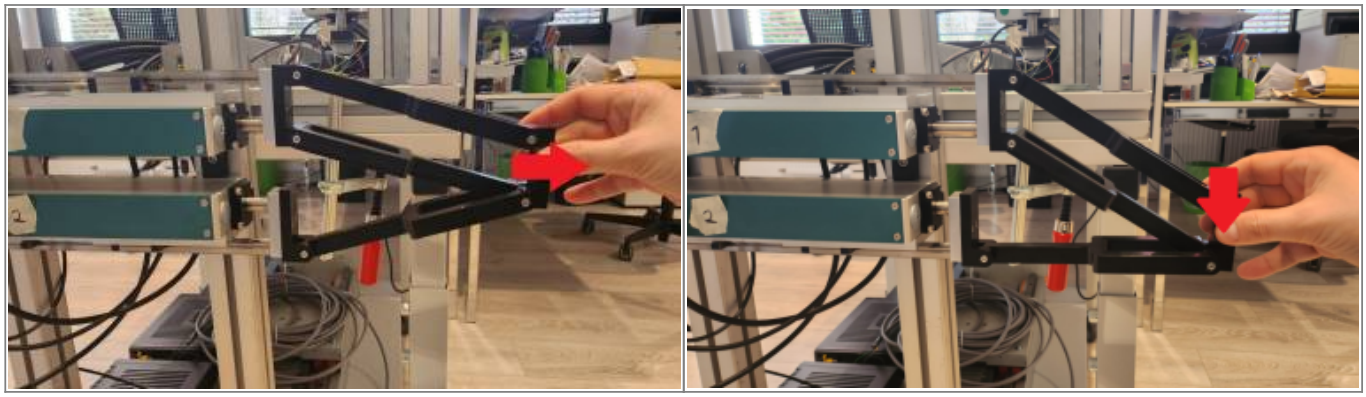
Der erste Schritt ist die Aktivierung des Dual-Axis-Modus (1), um die Online-Position der 2 Achsen zu haben. Die beiden Achsen müssen anschließend Knoten-ID-Nummern haben, zum Beispiel Motor 1 (Node-ID = 1) und Motor 2 (Node-ID = 2). Wenn der Dual-Axis-Modus aktiv ist, sind in den Zahlenfeldern (2) und (3) die aktuellen Positionen der beiden Achsen vorhanden.

Um die aktuelle Konfiguration zu laden, müssen Sie die Taste LOAD TARGET POS (8) drücken, und um die aktuelle Konfiguration dauerhaft zu speichern, müssen Sie die Taste STORE TARGET POS (9) drücken. Die Zahlenfelder (4) und (7) werden verwendet, um die Deviator-Rate in Bewegung pro Minute und die Anzahl der Bewegungsaufgaben (typischerweise 4) festzulegen. Um die Rate zu aktualisieren, drücken Sie die Taste UPDATE RATE (5).



So erfassen und speichern Sie die Bewegungspunkte

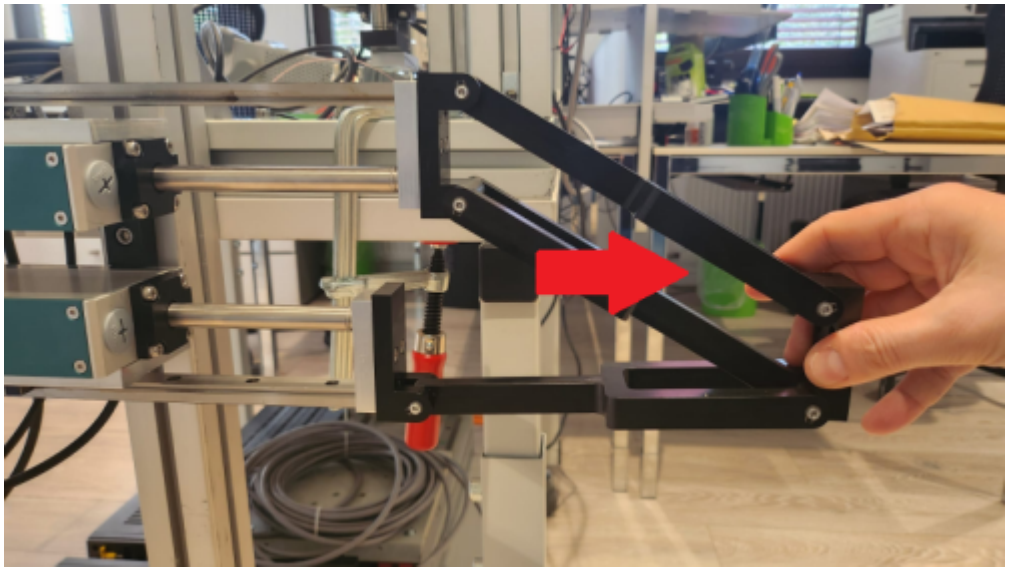
Bewegen Sie den Roboter in die Startposition



Drücken Sie die Taste Acquire Step, um die Position der beiden Achsen zu erfassen. Wenn die Zahlen Nachkommastellen haben, können Sie mit dem Zahlenfeld korrigieren und die Taste SET STEP 1 drücken, um zu speichern.

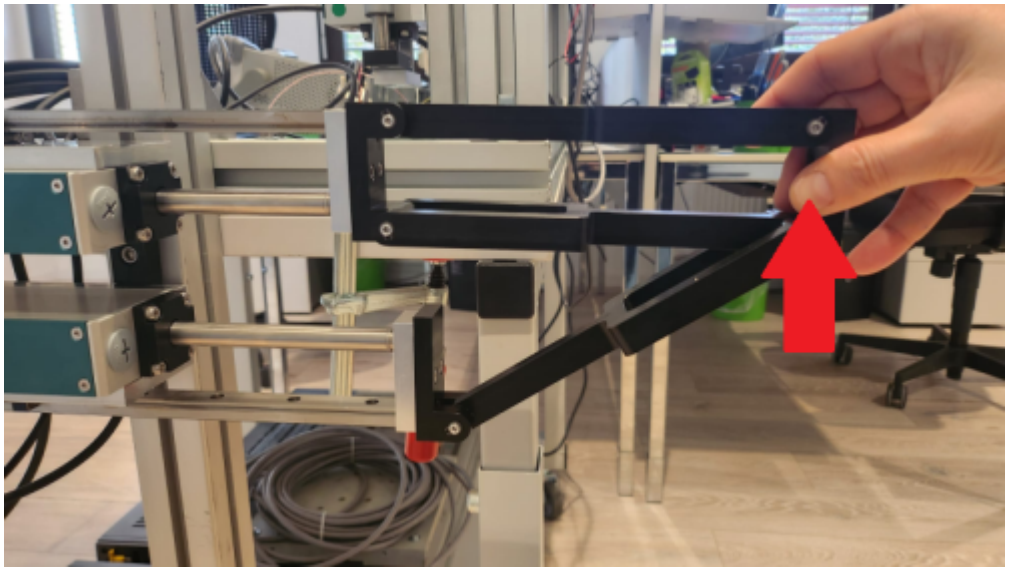


Bewegen Sie den Roboter in die Schiebeposition und speichern Sie die zweiten Positionen mit der Taste ACQUIRE STEP 2.



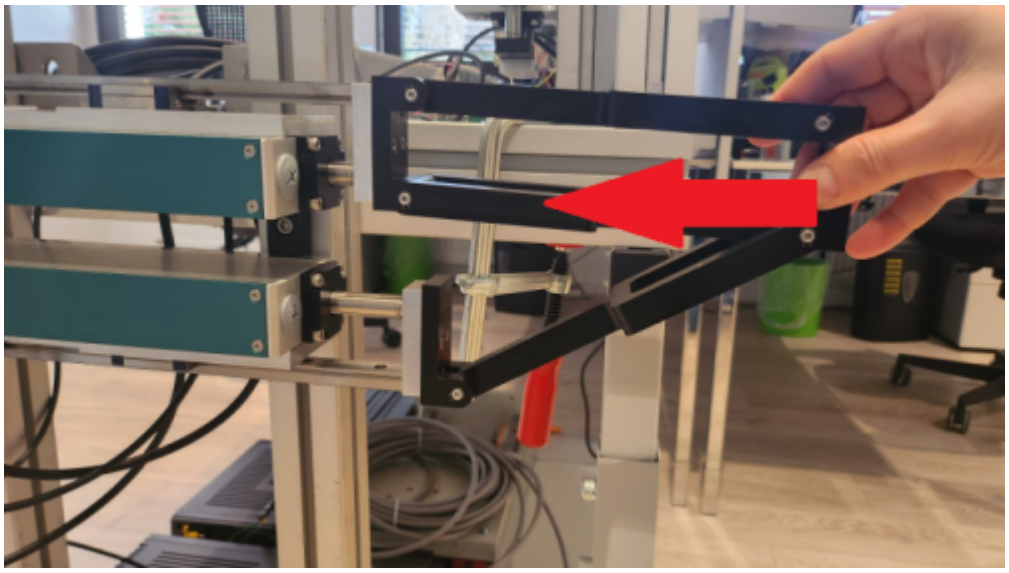


Bewegen Sie den Roboter in die obere Position und speichern Sie die dritten Positionen mit der Taste ACQUIRE STEP 3.





Bewegen Sie den Roboter in die Ausgangsposition und speichern Sie die vierten Positionen mit der Taste ACQUIRE STEP 4.





From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_pick_and_place:deviator_application

Last update: **2026/09/11 13:30**